

News Release



各報道機関文教担当記者 各位

令和3年10月20日

今話題の最先端技術に触れる！金沢大生がドローンを体験 10/24(日) ドローンワークショップ in 金沢大学

金沢大学先端科学・社会共創推進機構（以下、金沢大学 FSSI）は、「Project: AERU（※）」における北陸ドローンコンソーシアムとの連携事業として、「ドローンワークショップ in 金沢大学」を開催します。

空撮、物流、防災、エンターテインメントなど、近年ますます活躍の場が広がる、無人航空機「ドローン」。本イベントは、ドローンの仕組みを学び、その操作を気軽に体験する機会を提供することで、金沢大生が最先端技術を身近なものとして捉え、その活用法について考えるきっかけを創出します。

当日は、会場内にドローンを気軽に体験できる3つのブースを用意し、金沢大生が「機体操作」「映像撮影」「プログラミング」を体験します。

つきましては、当日または事前・事後の取材・報道をよろしくお願ひします。

金沢大学 FSSI×北陸ドローンコンソーシアム 連携事業 ドローンワークショップ in 金沢大学

日 時：令和3年10月24日（日）
午前の部：10時00分～12時00分（参加学生数：18名）
午後の部：13時00分～15時00分（参加学生数：18名）
場 所：金沢大学 体育館（角間キャンパス）
主 催：北陸ドローンコンソーシアム
協 力：株式会社ドローンショー ほか
備 考：会場へのアクセスは、【別紙】キャンパスマップを参照ください。

※ Project: AERU（プロジェクト：アエル）

コロナ禍で激減した学生と地域の「出会いと学び」の機会を創出するため、金沢大学 FSSI が実施するプロジェクト。本学学生を対象に、地域をフィールドにした課外活動イベントを開催している。

出会う、つながる、学びあう。

Project: AERU

<本件照会先>

金沢大学 地域共創推進課（担当：館）
TEL（前日まで）：076-264-5288
（当日）：090-8968-3084
E-mail：jigyo@adm.kanazawa-u.ac.jp

金沢大学 角間

キャンパスマップ

KANAZAWA UNIVERSITY KAKUMA CAMPUS MAP

KANAZAWA UNIVERSITY

<別紙>



キャンパス内に一方通行区間があります。体育館には、「金沢大学バス停」側からキャンパス構内道路に入り、坂を下ってアクセスしてください。
※マップ上では、「金沢大学バス停」から反時計回りに回る形となります。

イベント当日(10/24日曜)は、体育館前駐車場が埋まっている可能性があります。その際は、近くのA駐車場にお車を停めてください。

- 北地区**
- N1 大学会館(食堂・売店・郵便局)
 - N2 中央図書館・資料館
 - N3 総合教育1号館
[国際学類、国際基幹教育院、国際連携留学生教育部]
 - N4 総合教育講義棟
 - N5 総合教育2号館
[国際基幹教育院、人間社会連携研究科]
 - N6 人間社会1号館
[文学部、地域創造学類、国際学類、人間社会連携研究科]
 - N7 人間社会第1講義棟
 - N8 人間社会2号館
[法学部、経済学類、人間社会連携研究科]
 - N9 北福利施設(食堂)
 - N10 人間社会3号館
[学校教育学類、地域創造学類、教育実践研究科、法務研究科]
 - N11 人間社会第2講義棟

- 中地区**
- C1 本部棟、保健管理センター、先端科学・社会共創推進機構
 - C2 総合メディア基盤センター
 - C3 中福利施設(食堂・売店)
 - C4 自然科学5号館
[理工学域]
 - C5 インキュベーション施設、新学術創成研究機構、ナノ生命科学研究所
 - C6 新学術創成研究機構、ナノ生命科学研究所
 - C7 極低温研究室
 - C8 学際科学実験センター、アイソトープ理工学研究所
 - C9 角間ゲストハウス
 - C10 国際交流会館
- 南地区**
- S1 自然科学本館
 - S2 自然科学系図書館、南福利施設(食堂・売店)
 - S3 自然科学1号館
[理工学域、薬学類、生命科学類]
 - S4 自然科学2号館
[理工学域]
 - S5 自然科学3号館
[理工学域]
 - S6 がん進展制御研究所
 - S7 環境保全センター
 - S8 ペンチャー・ビジネス・ラボラトリー、ハードラボ1
 - S9 ハードラボ2
 - S10 環日本海域環境研究センター、ハードラボ3
 - S11 設計製造技術研究所、ハードラボ4
 - S12 技術支援センター
 - S13 自然科学大講義棟
 - S14 学生留学生宿舎「先魁」「北沢」



【平面図】